Внешняя сиснешивания:

- ↓ неисправность питания;
- ↓ обобщенная неисправность;
- ↓ звуковая сигнализация;
- ↓ уход с курса;
- ↓ СКДВП;

Встроенная сигнализация:

- ↓ уход с курса (регулируемая);
- ↓ разница между источниками курса (в случае отказа одного из ГК);
- ↓ дееспособность вахтенного помощника (регулируемая);
- ↓ аварийный переход на простой режим (override) в случае неисправности АР или необходимости экстренного ухода с заданного курса;
- ↓ отсутствие входных сигналов от всех подключенных к системе датчиков, в том числе и при отказе БИ;
- ↓ системная ошибка.









«Стратегия нашей компании нацелена на полное оснащение флота качественным оборудованием и услугами для дальнейшего многолетнего использования»



МОРСКИЕ СИСТЕМЫ

тел.: (812) 448-36-19 info@marine-systems.ru www.marine-systems.ru

НПО «Автоматики им. академика Н.А. Семихатова» совместно с ООО «Морские системы» Представляют:

Цифровой адаптивный авторулевой «УРАЛ – навигатор»

Научно-производственное объединение автоматики одно из крупнейших предприятий России в области разработки и изготовления систем управления и радиоэлектронной аппаратуры для ракетной и космической техники, а также для автоматизации технологических процессов в различных отраслях промышленности.

Компания 000 «МОРСКИЕ СИСТЕМЫ» работает на судостроительном рынке с 2002 года по настоящее время.

АО НПО «Автоматики им. академика Н.А. Семихатова» 620075, г. Екатеринбург, ул. Мамина-Сибиряка, 145 www.npoa.ru 000 «МОРСКИЕ СИСТЕМЫ» 198095, г. Санкт-Петербург, ул. Зои Космодемьянской, д.20, литер А, офис 3



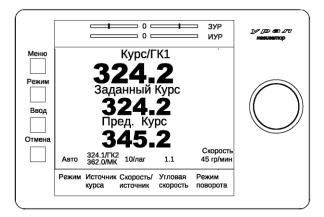




Цифровой адаптивный авторулевой «УРАЛ-навигатор» (далее AP) имеет следующие режимы управления:

- ↓ «Автоматический»
- ↓ «Следящий»
- ↓ «Путевые точки»
- ↓ «Траектория»
- ↓ «КОГ» (курс относительно грунта)
- ↓ «Речной»

Режим "Авто"



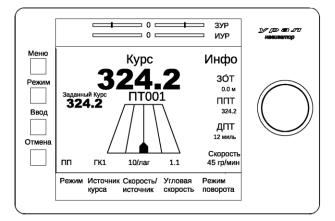
ЗУР - заданный угол перекладки руля ИУР - исполненный угол перекладки руля

В автоматическом режиме истинный курс может приходить от 2-х гирокомпасов и магнитного компаса, кроме того авторулевой принимает сигнал от спутниковых компасов (при отсутствии гирокомпаса) без промежуточных интерфейсов. (Предложение \$GPHDT) Интерфейс позволяет принимать сигнал до 38400 кбит/с и темп обновления до 50 Гц в соответствии с IEC 61162-

Режим "Речной"



Режим "Путевые точки"



ЗОТ- значение отклонения от траектории ППТ-пеленг на путевую точку ДПТ- дистанция до путевой точки

Режим "КОГ"



КОГ - курс относительно грунта ИУР - исполненный угол перекладки руля

В следящем режиме АР перекладывает руль на угол заданный штурвалом. Возможно синхронное управление двумя независимыми рулевыми машинами.

В режиме «Путевые точки» АР принимает маршрут в виде точек поворота от ГНСС или ЭКНИС и осуществляет разворот по закону, определенному судоводителем (по радиусу или по угловой скорости судна).

Режим "Траектория"



ЗУР - заданный угол перекладки руля

ИУР - исполненный угол перекладки руля

В режиме «Траектория» заданный курс и угловая скорость поступает от ЭКНИС

В режиме КОГ за источник курса принимается перемещение относительно грунта, получаемое от Γ HCC или ЭКНИС.

В режиме «Речной» управление происходит исходя из заданной угловой скорости поворота судна.

Дополнительными опциями по желанию заказчика могут быть:

↓ «ВСС» (высокоскоростное судно). В этом режиме допускается автоматическое ограничение максимального угла перекладки в зависимости от

скорости судна.

- ↓ Режим «Паром» автоматическая смена заданного курса на 180°.
- ↓ Режим «Толкач» автоматическая смена управляющих коэффициентов в зависимости от длины состава (количества барж в составе).

Основные технические характеристики:

- ↓ питание : 18-24 VDC (не более 100 BA)
- \downarrow габариты : БИ (блок интерфейса) 400х350х300 мм, БУИ (Блок управления и индикации) 300х200х100 мм;

Входные сигналы (определяется при заказе) RS-422, 4800-38400, 1-50 Гц:

- ↓ Kypc HDT, HEHDT, NSD, HDM, HDG, HCHDT
- ↓ Скорость относительно воды VBW, VTG, VHW
- ↓ Навигационная информация APB, CTS, HTR, HSC, PROP, HTC, XTE
- ↓ Скорость ветра- VWR, VWT, MWD, MWV
- ↓ Координаты, курс, скорость относительно грунта GGA, GLL, VTG, ZDA
- ↓ Угловая скорость TIROT

Интерфейс на рупевую машину (определяется при заказе, при наличии 2х независимых рупевых машин количество удваивается):

- ↓ 2x24-110 VAC, 3 A (импульсный)
- ↓ ± 10 VDC (пропорциональный)